

# 无线通信的基础知识

张振宇\*

(西南交通大学)

## 摘 要

作为写作练习的工具，同时也帮助自己理解基础知识。首先介绍了 Zak 变换的基本概念，然后推导了 Zak 变换的公式，最后给出了 Zak 变换的基本性质。

**关键词：**练习、基础

## Abstract

Attention! If you input "different", the computer will output "different", but if you input "dif{}ferent", the computer will output "different"

---

\*翻译 IEEE 论文

# 1 Zak 变换的介绍

Zak 变换的起源应该需要看时频域分析的内容，如 Gabor 变换，Wigner-Ville 分布等。Zak 变换是一种时频分析方法，是一种时域和频域的联合分析方法。步长为  $T$  的 Zak 变换有如下的形式 (Zak transform with step  $T$ ，在 Hadani (OTFS 提出者) 的书中， $T = \tau_p$ ， $\nu_p = \frac{1}{\tau_p}$ )：

$$\mathcal{Z}\{x[n]\}(\tau, \nu) = \sqrt{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x(\tau + nT) e^{-j2\pi\nu nT} \quad (1)$$

Zak 变换可以写作：

$$\begin{aligned} \mathcal{Z}\{x[n]\}(\tau, \nu) &= \sqrt{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} x(\tau + nT) e^{-j2\pi nT\nu} \\ &= \sqrt{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \underbrace{\left[ \int_{-\infty}^{\infty} X(f) e^{j2\pi f(\tau + nT)} df \right]}_{x(\tau + nT)} e^{-j2\pi nT\nu} \\ &= \sqrt{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{\infty} X(f) e^{j2\pi f(\tau + nT)} e^{-j2\pi nT\nu} df \\ &= \sqrt{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} X(f) e^{j2\pi f\tau} e^{j2\pi nT(f - \nu)} df}_{\text{conv}(X(\nu) e^{j2\pi\nu\tau}, e^{j2\pi nT\nu})} \\ &= \sqrt{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} X(\nu) e^{j2\pi\nu\tau} * e^{-j2\pi nT\nu} \\ &= \sqrt{T} \cdot X(\nu) e^{j2\pi\nu\tau} * \sum_{n=-\infty}^{+\infty} e^{-j2\pi nT\nu} \\ &= \sqrt{T} \cdot X(\nu) e^{j2\pi\nu\tau} * \left[ \frac{1}{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta\left(\nu - \frac{n}{T}\right) \right] \\ &= \frac{1}{\sqrt{T}} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} X\left(\nu - \frac{n}{T}\right) e^{j2\pi\tau\left(\nu - \frac{n}{T}\right)} \end{aligned} \quad (2)$$

推导的过程中利用了傅里叶级数的代替，即

$$\begin{aligned}
\sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta(t - nT_0) &= \sum_{n=-\infty}^{+\infty} c_n e^{j2\pi n \frac{t}{T_0}}, \\
\text{where, } c_n &= \frac{1}{T_0} \int_{-\frac{T_0}{2}}^{\frac{T_0}{2}} \sum_{m=-\infty}^{\infty} \delta(t - mT_0) e^{-j2\pi m \frac{t}{T_0}} dt \\
&= \frac{1}{T_0} \int_{-\frac{T_0}{2}}^{\frac{T_0}{2}} \delta(t) e^{-j2\pi m \frac{t}{T_0}} dt \\
&= \frac{1}{T_0} \int_{-\frac{T_0}{2}}^{\frac{T_0}{2}} \delta(t) e^{-j2\pi m \frac{0}{T_0}} dt = \frac{1}{T_0}
\end{aligned} \tag{3}$$

Zak 变换的过程可以理解为对  $[-\infty, \infty]$  上的时间信号进行分解，设定 Zak 变换的步长  $T$ ，也是抽样的周期，得到抽样的信号  $x(\tau + nT)$ ，接着对该信号进行 DTFT（离散时间傅里叶变换）的结果就是 Zak 变换的沿着  $\nu$  轴的结果，即  $\mathcal{Z}\{x[n]\}_\tau(\nu)$ 。在这个过程中，我们可以看到 Zak 变换的结果是一个在  $\nu$  轴上的周期函数（周期是否是  $1/T$ ）。然后改变不同的起始点  $\tau$ ，我们可以得到 Zak 变换的二维结果。在一个周期块内的 Zak 变换也可以理解为先对信号进行串并转换，转换成二维的时延-时间域信号后沿着时间轴进行傅里叶变换的结果，多普勒域的点数就是  $x(\tau + nT)$  中  $n$  的点数，一般是  $N$ （这里将 DTFT 简化为 DFT，所以只考虑一个多普勒周期），时延的点数一般是  $M$  个，即信号的最小时间单位是  $1/(MN)$ 。

Zak 变换还可以写作：

$$\mathcal{Z}\{x[n]\}(\tau, \nu) = \langle x(t), \Phi_{\tau, \nu}(t) \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} x(t) \Phi_{\tau, \nu}^*(t) dt \tag{4}$$

其中  $\Phi_{\tau, \nu}(t)$  是 Zak 基函数，可以写作：

$$\Phi_{\tau, \nu}(t) = \sqrt{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta(t - \tau - nT) e^{j2\pi n T \nu} \tag{5}$$

其傅里叶变换为：

$$\begin{aligned}
\mathcal{F}\{\Phi_{\tau,\nu}(t)\}(f) &= \int_{-\infty}^{+\infty} \sqrt{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta(t - \tau - nT) e^{j2\pi nT\nu} e^{-j2\pi ft} dt \\
&= \sqrt{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} \delta(t - \tau - nT) e^{j2\pi nT\nu} e^{-j2\pi ft} dt \\
&= \sqrt{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} e^{j2\pi nT\nu} e^{-j2\pi f(\tau+nT)} \\
&= \sqrt{T} e^{-j2\pi f\tau} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} e^{j2\pi nT(\nu-f)} \\
&= \frac{1}{\sqrt{T}} e^{-j2\pi f\tau} \underbrace{\sum_{n=-\infty}^{+\infty} T e^{j2\pi nT(\nu-f)}}_{\text{Fourier Series}} \\
&= \frac{1}{\sqrt{T}} e^{-j2\pi f\tau} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta\left(\nu - f - n\frac{1}{T}\right) \\
&= \frac{1}{\sqrt{T}} e^{-j2\pi f\tau} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta\left(f - \nu - n\frac{1}{T}\right)
\end{aligned} \tag{6}$$

即

$$\mathcal{F}\{\sqrt{T} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta(t - \tau - nT) e^{j2\pi nT\nu}\} = \frac{1}{\sqrt{T}} e^{-j2\pi f\tau} \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \delta\left(f - \nu - n\frac{1}{T}\right) \tag{7}$$